

This Page Is Inserted by IFW Operations  
and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

As rescanning documents *will not* correct images,  
please do not report the images to the  
Image Problem Mailbox.



①⑨ BUNDESREPUBLIK  
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES  
PATENTAMT

①⑫ Patentschrift  
①⑩ DE 37 06 325 C 2

⑤① Int. Cl. 5:  
**G 05 B 9/02**  
G 05 B 23/02  
G 06 F 13/36

②① Aktenzeichen: P 37 06 325.1-32  
②② Anmeldetag: 27. 2. 87  
④③ Offenlegungstag: 8. 9. 88  
④⑤ Veröffentlichungstag  
der Patenterteilung: 9. 1. 92

DE 37 06 325 C 2

Innerhalb von 3 Monaten nach Veröffentlichung der Erteilung kann Einspruch erhoben werden

⑦③ Patentinhaber:

Phoenix Elektrizitätsgesellschaft H. Knümann GmbH  
& Co KG, 4933 Blomberg, DE

⑦④ Vertreter:

Blumbach, P., Dipl.-Ing., 6200 Wiesbaden; Weser,  
W., Dipl.-Phys. Dr.rer.nat.; Kramer, R., Dipl.-Ing.,  
8000 München; Zwirner, G., Dipl.-Ing.  
Dipl.-Wirtsch.-Ing., 6200 Wiesbaden; Hoffmann, E.,  
Dipl.-Ing., Pat.-Anwälte, 8000 München

⑦② Erfinder:

Blome, Wolfgang, 4924 Barntrup, DE

⑤⑥ Für die Beurteilung der Patentfähigkeit  
in Betracht gezogene Druckschriften:

Hück A.: Verbesserung der Zuverlässigkeit und  
Verfügbarkeit von Prozeßleitsystemen. In: Auto-  
matisierungstechnische Praxis atp, 28. Jahrgang,  
H. 2/1986, S. 75-81;  
»elektronikpraxis Nr. 3- März 1986, S. 114-121;  
Dan Teodorescu: Bussysteme und Messperipherien.  
In: messen prüfen automatisieren, September 1985,  
S. 452-458;  
Elektronik 16/9.8.1985, S. 68-69;

⑤④ Steuer- und Datennetzwerk

DE 37 06 325 C 2

Die Erfindung betrifft ein Steuer- und Datennetzwerk nach dem Oberbegriff des Anspruchs 1. Ein solches Netzwerk ist aus A. Hück: "Verbesserung der Zuverlässigkeit und Verfügbarkeit von Prozeßleitsystemen" in: Automatisierungstechnische Praxis atp, 28. Jahrgang, Heft 2/1986, Seiten 75 bis 81 bekannt. Auch in "elektronikpraxis" Nummer 3 — März 1986, Seiten 114 bis 121 ist ein ähnliches Netzwerk beschrieben.

Im industriellen Bereich ist es häufig erforderlich, eine aus mehreren oder vielen Bauteilen bestehende Anlage mit größerer räumlicher Ausdehnung zuverlässig zu überwachen und zu steuern. Dazu hat man zunächst zu jedem Bauteil, jeder Maschine, jedem Sensor usw. getrennte Steuer-, Überwachungs- und Energieleitungen verlegt. Insbesondere bei größerer Ausdehnung sowie auch bei späteren Änderungen und Erweiterungen werden dann aber der Aufwand und auch der Platzbedarf für die Vielzahl von Verbindungsleitungen zu hoch. Hinzu kommt, daß eine solche Verkabelung unübersichtlich und schwierig zu warten oder im Störfall zu reparieren ist.

Es ist daher in bekannter Weise schon versucht worden, die einzelnen Anlagenteile zur Steuerung, Überwachung, Datenübertragung und Datengewinnung parallel an einen Bus anzuschalten, beispielsweise einen symmetrischen Zweidrahtbus. Den einzelnen Anlagenteilen sind dazu Anschaltmodule zugeordnet, die jeweils einen Prozessor und zugehörige Bauteile (z. B. Speicher) aufweisen. Ein Leitreechner überträgt über den Bus adressierte Telegramme zu den einzelnen Anschaltmodulen, so daß auf diese Weise Daten und Steuerinformationen zu den Anschaltmodulen gegeben und Antworten von diesen aufgenommen werden können.

Ein Beispiel für eine verteilte Anlage im industriellen Bereich mit Abständen zwischen den einzelnen Bauteilen im Bereich bis zu mehreren 100 m oder mehr ist ein automatisiertes Lager mit einer Vielzahl von Transporteinrichtungen, Lichtschranken, Abstandssensoren, Zählern, Lichtschaltern, Antriebsmotoren usw. Ähnliches gilt für die Steuerung einer großen Krananlage, von Schiffen oder auch bei Fertigungsstraßen und ähnlichem.

In allen Fällen dieser Art kommt es nicht nur darauf an, den Aufwand für das Steuer- und Datennetzwerk möglichst klein zu halten, sondern auch den Betriebsablauf möglichst sicher auch bei Auftreten von Störungen zu gestalten.

Der Erfindung liegt demgemäß die Aufgabe zugrunde, ein Steuer- und Datennetzwerk nach dem Oberbegriff des Anspruchs 1 hinsichtlich seiner Zuverlässigkeit und Betriebssicherheit weiterzubilden. Die Lösung der Aufgabe ist im Anspruch 1 angegeben.

Die einzelnen Anschaltmodule eines Steuer- und Datennetzwerkes können also von außen, beispielsweise durch den Leitreechner, durch die einzelnen Anschaltmodule selbst oder auch beispielsweise durch Notschalter in einen Nothaltzustand gebracht werden, in dem beispielsweise Schaltschütze von Motoren, Transporteinrichtungen usw. zum Abfallen gebracht werden. Da die Nothalt-Steuerleitungen allen oder wenigstens bestimmten Anschaltmodulen gemeinsam sind, kann die ganze Anlage stillgesetzt oder in einen gewünschten Zustand gebracht werden, wenn Störungen oder Sicherheitsprobleme auftreten.

Weiterbildungen der Erfindung sind Gegenstand der Unteransprüche. So kann vorgesehen sein, daß die Not-

halt-Steuerleitung im normalen Betriebszustand auf einer bestimmten Spannung gehalten ist. Ein Ausfallen oder Abfallen dieser Spannung stellt dann das Steuersignal dar.

Im Nothaltzustand bringt der Prozessor den Ausgang zweckmäßig in einen vorgegebenen Signalzustand, vorzugsweise den Ausschaltzustand. Wenn dann an den Ausgang ein Schütz angeschlossen ist, kann auf diese Weise ein vom Schütz gesteuerter Motor oder eine andere elektrische Einrichtung abgeschaltet werden.

Zusätzlich kann in weiterer Ausbildung der Erfindung vorgesehen sein, daß über wenigstens bestimmte Anschaltmodule eine Freigabeleitung durchgeschleift ist, die zu einer Verriegelungsschaltung führt, und daß die Verriegelungsschaltung den Betrieb der Anlage nur dann freigibt, wenn in allen bestimmten Anschaltmodulen ein in Reihe in der Freigabeleitung liegende Relaiskontakt geschlossen wird. Insgesamt kann auf diese Weise die Anlage erst dann in Betrieb gehen, wenn alle oder wenigstens bestimmte Anschaltmodule, über die die Freigabeleitung geschleift ist, den Betrieb freigegeben haben, also den Relaiskontakt geschlossen haben. In entsprechender Weise kann mit Hilfe der Freigabeleitung die gesamte Anlage außer Betrieb gesetzt werden, beispielsweise in den Nothaltzustand gebracht werden, wenn in einem der Anschaltmodule der in der Freigabeleitung liegende Relaiskontakt geöffnet wird.

Da im rauen industriellen Einsatz die elektrische Sicherheit wichtig ist und entsprechende Vorschriften eingehalten werden müssen, ist zweckmäßig jede Eingangsschaltung der Anschaltmodule einschließlich des Busanschlusses (Schnittstelle) und des Steuereingangs über spannungsfeste Optokoppler geführt. Desweiteren müssen in den Anschaltmodulen Kriech- und Luftstrecken entsprechend den jeweiligen Vorschriften eingehalten werden. Darüber hinaus wird zweckmäßig jede Ausgangsschaltung der Anschaltmodule über spannungsfeste Optokoppler geführt, denen Ausgangstreiber nachgeschaltet sind, welche aus einem besonderen Netzteil mit spannungsfester Netztrennung gespeist sind.

Um die Stromversorgung der Anschaltmodule zu vereinfachen, werden sie zweckmäßig aus einer Gleichspannungsquelle (industrielle übliche Gleichspannung von vorzugsweise 24 V) über Gleichspannungswandler mit spannungsfester Netztrennung gespeist.

Der Bus kann zweckmäßig und in an sich bekannter Weise ein symmetrischer Zweidrahtbus sein, der der genormten Schnittstelle RS485 entspricht. Andere übliche Bus-Ausführungen lassen sich ebenfalls verwenden. Desgleichen kann die Verbindung zwischen den einzelnen Anschaltmodulen auch über Lichtwellenleiter erfolgen. Dann ist für jede Übertragungseinrichtung ein besonderer Lichtwellenleiter erforderlich, und die übertragenen Lichtsignale müssen in jedem Anschaltmodul in entsprechende elektrische Signale und anschließend wieder in Lichtsignale umgewandelt werden.

Zur weiteren Verbesserung der Sicherheit und Betriebssicherheit weist zweckmäßig jedes Anschaltmodul eine Überwachungsschaltung auf, die bei einem fehlerhaften Betrieb des Prozessors diesen in den Anfangszustand zurücksetzt und den Leitreechner hiervon in Kenntnis setzt. Eine solche Überwachungsschaltung wird wegen ihrer Funktion auch als "Watchdog" bezeichnet und ist an sich bekannt ("Elektronik", 16/9.8.1985, Seiten 68 bis 69).

Bei Ansprechen der Überwachungsschaltung kann dann der in der Freigabeleitung liegende Relaiskontakt geöffnet werden.

Nachfolgend wird die Erfindung anhand eines in der Zeichnung schematisch dargestellten Ausführungsbeispiels beschrieben.

Das in der Zeichnung dargestellte Steuer- und Daten-  
netzwerk weist mehrere Anschaltmodule 10 auf, von  
denen das zweite Anschaltmodul genauer und das erste,  
dritte und n-te Anschaltmodul nur schematisch darge-  
stellt sind. Die gestrichelte Linie zwischen dem dritten  
und n-ten Anschaltmodul deutet an, daß eine beliebige  
Zahl weiterer Anschaltmodule 10 vorgesehen sein kann.  
Alle Anschaltmodule 10 sind parallel an einen Bus 11  
angeschlossen, der im vorliegenden Ausführungsbeispiel  
ein symmetrischer Zweidrahtbus bekannter Art ist.  
Der Bus 11 führt zu einem Leitreechner 12, der die Ge-  
samtanlage steuert und überwacht. Als Leitreechner 12  
kann beispielsweise ein sogenannter Personalcomputer  
mit einem zusätzlichen Adapter zum Anschluß an den  
Bus 11 verwendet werden.

Der Leitreechner 12 tritt mit den Anschaltmodulen 10  
durch Übertragung von Telegrammen oder Datenpaketen  
über den Bus 11 in Verbindung. Die Telegramme werden  
in Form serieller Bits übertragen. Beispielsweise  
enthält ein Telegramm außer einem Startflag und einem  
Stopflag mit jeweils mehreren Bits 21 Bytes an Daten  
einschließlich einer Adresse, die jeweils einem Anschalt-  
modul 10 gesondert zugeordnet ist. In den einzelnen  
Anschaltmodulen 10 werden die an einer bestimmten  
Stelle der Telegramme stehenden Adressen decodiert,  
das jeweilige Anschaltmodul spricht nur dann auf das  
Telegramm an, wenn es seine eigene Adresse erkennt.  
Als Antwort auf das Telegramm wird dann vom jeweili-  
gen Anschaltmodul 10 wenigstens ein Bestätigungstele-  
gramm zum Leitreechner 12 zurückübertragen gegeben-  
enfalls mit zusätzlichen oder angeforderten Daten  
oder sonstigen Informationen. Alle Anschaltmodule 10  
werden regelmäßig vom Leitreechner 12 durch Übertra-  
gung von Telegrammen abgefragt, um sicherzustellen,  
daß wartende Daten nur mit einer bestimmten Maxi-  
malverzögerung vom Leitreechner 12 ausgewertet wer-  
den können. Außerdem können die einzelnen Anschalt-  
module 12 bei Ausbleiben der regelmäßigen Abfrage  
einen Stöorzustand erkennen.

Jedes Anschaltmodul 10 enthält, wie das genauer dar-  
gestellte zweite Anschaltmodul zeigt, als zentrales Bau-  
teil einen Prozessor 14. Dem Prozessor 14 ist in üblicher  
Weise ein Speicher 15 mit Zusatzbauteilen zugeordnet,  
der neben Daten die jeweiligen Steuerprogramme ein-  
schließlich eines Betriebssystems enthält. Beim Ausführ-  
ungsbeispiel wird mit Vorteil ein Doppelprozessor ein-  
gesetzt. Ein Teilprozessor erstellt ein serielles Bus-Pro-  
tokoll mit Geschwindigkeiten bis zu 375 KBd für die  
über den Bus 11 zum Leitreechner 12 zurückübertra-  
genden Telegramme, die ohne zusätzlichen Wiederhol-  
verstärker bis zu 300 m übertragen werden können. Der  
andere Teilprozessor übernimmt die weiteren Verarbei-  
tungsvorgänge im Anschaltmodul 10 und wird dabei  
durch das aufwendige Busprotokoll kaum belastet. Der  
Verkehr zwischen den beiden Teilprozessoren findet  
über den Speicher 15 statt.

Die über den Bus 11 vom Leitreechner 12 ankomen-  
den Telegramme durchlaufen eine serielle Schnittstel-  
lenschaltung 16, die zur sicheren Potentialtrennung ent-  
sprechend der schematischen Darstellung einen Opto-  
koppler mit einer Spannungsfestigkeit von 3,5 kV ent-  
hält. Wenn der Prozessor 14 nach Decodieren der  
Adresse feststellt, daß das Telegramm für das eigene  
Anschaltmodul 10 bestimmt ist, werden die im Tele-  
gramm enthaltenen Daten und Befehle aufgenommen

und die jeweiligen Datenverarbeitungsvorgänge durch-  
geführt. Beispielsweise kann eine der Ausgangsleitun-  
gen 18 seiner Ausgangsschaltung 17 eingeschaltet und  
damit ein vom Anschaltmodul 10 gesteuertes Schütz  
(nicht gezeigt) betätigt werden. Auch im Falle der Aus-  
gangsschaltung 17 ist zwischen die Ausgangsleitungen  
19 des Prozessors 14 und die in der Ausgangsschaltung  
17 enthaltenen Treiber für die Ausgangsleitungen 18 ein  
spannungsfester Optokoppler geschaltet. Die Netztren-  
nung wird vervollständigt durch eine spannungsfeste  
Stromversorgung 20 für die Treiber der Ausgangsschal-  
tung 17.

Als weiteres Beispiel kann der Prozessor 14 auch auf  
einen im Telegramm vom Leitreechner 12 enthaltenen  
Befehl hin Daten zum Leitreechner 12 übertragen, die  
eine Eingangsschaltung 21 über Eingangsleitungen 22,  
beispielsweise von einem Sensor (nicht gezeigt), erhal-  
ten hat. Die Eingangsschaltung 21 enthält wiederum für  
alle Eingangsleitungen 22 spannungsfeste Optokoppler  
in Richtung zu den Eingangsleitungen 23 des Prozessors  
14.

Als Besonderheit weisen die Anschaltmodule 10 je-  
weils eine Nothaltschaltung 24 auf, die ausgangsseitig an  
den Prozessor 14 angeschaltet und eingangsseitig über  
einen spannungsfesten Optokoppler mit einer besonde-  
ren Ader 25 verbunden ist. Über diese Ader 25 können  
alle Anschaltmodule 10 in einen vorbestimmten Not-  
haltzustand gebracht werden, in dem vorzugsweise der  
Prozessor 14 alle Ausgangsleitungen 18 abschaltet. Im  
Ausführungsbeispiel liegt die Ader 25, wie schematisch  
dargestellt, über einen Widerstand 26 im Leitreechner 12  
auf einem positiven Potential. Wenn dann an beliebiger  
Stelle, also im Leitreechner 12, in den Anschaltmodulen  
10 oder auf den Verbindungsstrecken die Ader 25 geer-  
det wird, erkennt die jeweilige Nothaltschaltung 24 dies  
als Nothaltebefehl und führt die entsprechenden Vorgän-  
ge über den Prozessor 14 aus. Auf diese Weise kann  
sichergestellt werden, daß auch bei auftretenden Kabel-  
fehlern oder sonstigen Störungen die Anlage definiert in  
einen Ruhe- oder Ausschaltzustand gebracht werden  
kann.

Eine weitere Besonderheit der Anschaltmodule 10 ist  
eine Freigabeschaltung 27, die eingangsseitig mit dem  
Prozessor 14 verbunden ist. Ausgangsseitig ist über alle  
Freigabeschaltungen 27 der Anschaltmodule 10 eine be-  
sondere Ader 28 durchgeschleift, die in den Freigabe-  
schaltungen 27 über einen Relaiskontakt 29 führt. In  
dem jeweils letzten Anschaltmodul 10 führt der Relais-  
kontakt 29 als Beispiel zu einem positiven Potential. Bei  
Inbetriebnahme der Anlage wird im jeweiligen An-  
schaltmodul 10 der Relaiskontakt 29 durch einen Befehl  
des Prozessors 14 dann geschlossen, wenn das jeweilige  
Anschaltmodul 10 nach Überprüfung durch den Prozes-  
sor 14 einwandfrei arbeitet. Die Gesamtanlage kann  
dann erst vom Leitreechner 12 in Betrieb genommen  
werden, wenn die besondere Ader 28 am Eingang des  
Leitrechners 12 das positive Potential aus dem letzten  
Anschaltmodul 10 führt und demgemäß alle in Reihe  
geschalteten Relaiskontakte 29 geschlossen haben.

Die Anschaltmodule 10 weisen darüber hinaus jeweils  
eine Überwachungsschaltung ("Watchdog") 30 auf, die  
den Prozessor 14 beispielsweise durch Zählen regelmä-  
ßig abgegebener Impulse und periodisches Rückstellen  
des Zählers überwacht und weitere Überprüfungen  
durchführen kann und so beispielsweise auch die Be-  
triebsspannungen überwacht. Bei auftretenden Fehlern  
kann das Anschaltmodul 10 dann in einen definierten  
Zustand gebracht werden, beispielsweise kann der Pro-

zessor 14 zurückgestellt werden.

Die in einer Anlage verwendeten Anschaltmodule 10 können unterschiedlich ausgelegt sein. Beispielsweise kann die Zahl der Ausgangs- und Eingangsschaltungen 21 bzw. 17 variieren. Es lassen sich auch kombinierte Eingangs- und Ausgangsschaltungen einsetzen, die durch Prozessorbefehle für die jeweilige Funktion umgeschaltet werden. Weitere Ausführungen von Anschaltmodulen 10 können statt der digitalen Eingangs- und Ausgangsschaltungen 21 bzw. 17 analoge Eingangs- und Ausgangsschaltungen enthalten, die im Falle der Eingangsschaltungen zugeführte Analogspannungen in Digitalsignale für den Prozessor 14 umsetzen und im Falle der Ausgangsschaltungen je nach zugeführtem Befehl definierte Analogspannungen abgeben. Weiterhin kann ein Anschaltmodul 10 auch eine Wechselspannungs-Eingangsschaltung enthalten, der direkt Wechselspannungen von beispielsweise 220 V zuführbar sind.

#### Patentansprüche

1. Steuer- und Datennetzwerk für eine Anlage mit einer Anzahl von Anschaltmodulen (10), die je wenigstens einen Prozessor (14) mit zugehörigem Speicher (15) sowie zur Verbindung mit zugeordneten Anlagenteilen je wenigstens eine Eingangsschaltung (21) und eine Ausgangsschaltung (17) zur Aufnahme bzw. Abgabe von Daten und Signalen aufweisen, mit einem Leitreechner (12), der die Anschaltmodule (10) über einen Bus (11), an den die Anschaltmodule (10) parallel über eine Schnittstelle (16) angeschlossen sind, mittels adressierter Telegramme aufruft und Daten- und Steuerinformationen an diese überträgt sowie Antworten der Anschaltmodule (10) aufnimmt, dadurch gekennzeichnet, daß jedes Anschaltmodul (10) eine Steuerschaltung (24) aufweist, deren Eingang an eine gemeinsame Nothalt-Steuerleitung (25) angeschlossen ist, und daß bei Anliegen eines vorgegebenen Steuersignals auf der Nothalt-Steuerleitung (25) die Steuerschaltung (24) den Prozessor (14) veranlaßt, das Anschaltmodul (10) in einen vorbestimmten Nothaltzustand zu bringen.
2. Steuer- und Datennetzwerk nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Nothalt-Steuerleitung (25) im normalen Betriebszustand auf einer bestimmten Spannung gehalten ist, und daß das vorgegebene Steuersignal durch das Aus- oder Abfallen dieser bestimmten Spannung dargestellt wird.
3. Steuer- und Datennetzwerk nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß über wenigstens bestimmte Anschaltmodule (10) eine Freigabeleitung (28) durchgeschleift ist, die zu einer Verriegelungsschaltung im Leitreechner (12) führt, und daß die Verriegelungsschaltung den Betrieb der Anlage erst dann freigibt, wenn in allen bestimmten Anschaltmodulen (10) ein in Reihe in der Freigabeleitung (28) liegender Relaiskontakt (29) geschlossen ist.
4. Steuer- und Datennetzwerk nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß die wenigstens eine Eingangsschaltung (21) jedes Anschaltmoduls (10) einschließlich der Schnittstelle (16) und der Steuerschaltung (24) über spannungsfeste Optokoppler geführt ist.
5. Steuer- und Datennetzwerk nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß die

wenigstens eine Ausgangsschaltung (17) jedes Anschaltmoduls (10) über einen spannungsfesten Optokoppler geführt ist, dem ein aus einem besonderen Netzteil (20) mit spannungsfester Netztrennung gespeister Ausgangstreiber nachgeschaltet ist.

6. Steuer- und Datennetzwerk nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Stromversorgung der Anschaltmodule (10) aus einer Gleichspannungsquelle über Gleichspannungswandler mit spannungsfester Netztrennung erfolgt.
7. Steuer- und Datennetzwerk nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß der Bus (11) ein symmetrischer Zweidrahtbus ist.
8. Steuer- und Datennetzwerk nach einem der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, daß jedes Anschaltmodul (10) eine Überwachungsschaltung (30) enthält, die bei einem fehlerhaften Betrieb des Prozessors (14) diesen in den Anfangszustand zurücksetzt und den Leitreechner (12) hiervon in Kenntnis setzt.
9. Steuer- und Datennetzwerk nach Anspruch 3 und 8, dadurch gekennzeichnet, daß bei Ansprechen der Überwachungsschaltung (30) der in der Freigabeleitung (28) liegende Relaiskontakt (29) geöffnet wird.

---

Hierzu 1 Seite(n) Zeichnungen

---

— Leerseite —

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**

